Final Project – Small Monitoring Station (IOT)

 李其諺
 黃祥煜
 江侑倫

 R06631026
 R06631032
 R06631003

 sopper08@gmail.com
 h19870512@gmail.com
 chiangyulun0914@gmail.com

 https://github.com/sopper08
 h19870512@gmail.com
 chiangyulun0914@gmail.com

● 時間: 2018.06.22

● 原始碼位址: https://github.com/sopper08/smallMonitoringStation

● 程式碼說明:

1. SensorNode.cpp:

感測節點主要負責收集實時數據如空氣溫度、空氣濕度、環境照明度、 土壤溫度、土壤濕度,並藉由 XBee 將資料封包傳至閘道器。

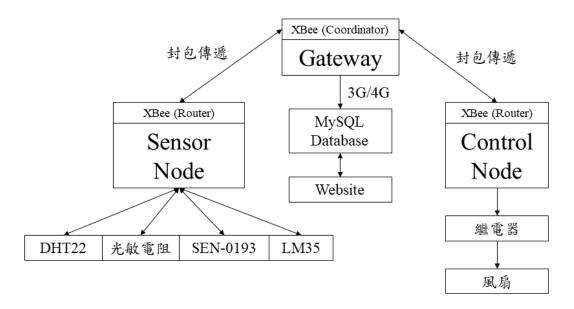
2. Gateway.py:

閘道器藉由 XBee 接收感測節點所發出的封包,並解封包獲得資料,將資料上傳至資料庫。其中,若閘道器收到的空氣溫度資料若大於 25 度,則發送一個 High 封包至控制節點,並由控制節點的 D0 腳位控制繼電器並開啟風扇運轉。

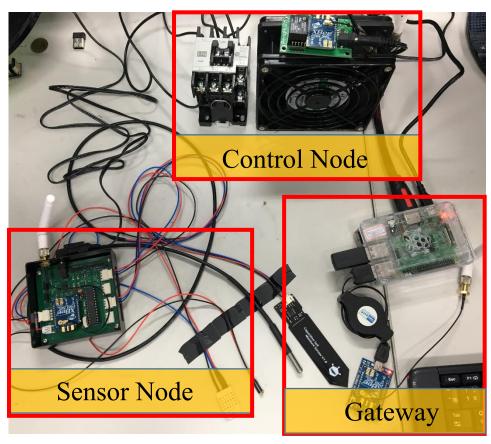
● 系統構思:

無論是田間栽種抑或是溫室栽種,環境參數對於植物的生長來說,佔有極重要的地位。本系統以感測環境溫度、環境濕度、環境光照度、土壤濕度為目的,將這些資料上傳到資料庫,並由後端網頁呈現實時數據。本系統可分為三部份:感測節點、閘道器、後端資料庫。感測節點負責收集實時數據,例如 DHT22 負責感測環境溫度與濕度、光敏電阻負責感測環境光照度、SEN0193 負責感測土壤濕度。

● 系統架構:



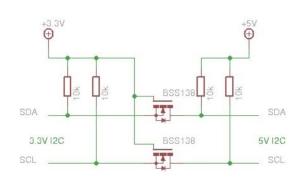
圖一、系統架構圖

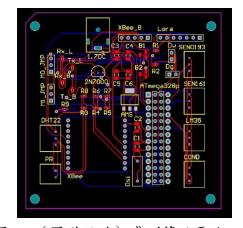


圖二、實體圖

● 感測節點:

感測節點為資料感測點,負責感測各式各樣的環境參數如空氣溫度、空氣濕度、環境照明度、土壤溫度與土壤濕度,其核心處理器為 Arduino Uno。Arduino Uno 負責將各式感測器所收集的資料彙整起來一併寫進封包中,並由 UART 腳位與 Arduino 進行溝通,再經由 XBee 將資料封包發送出去。由於 Arduino 的 TX、RX 腳位為 5V,而 XBee 的 TX、RX 腳位為 3.3V,因此在溝通上需有一個電平準位機制,團隊使用 BSS138 作為 Arduino 與 XBee 之間的溝通橋樑,此為一MOSFET,如圖二。圖三為團隊設計之感測節點電路圖,為使電路最小化,因此特製之,其中包含電源、穩壓器、轉壓器、MOSFET 等等之元件。





圖三、BSS138 之接線圖

圖四、(團隊設計) 感測節點電路

參考網址如下:

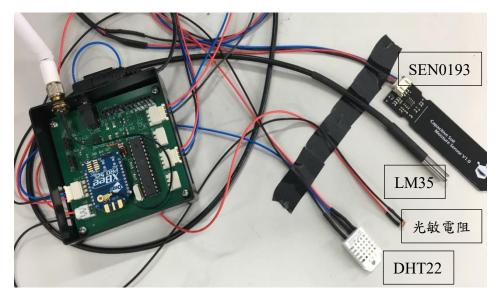
https:

//www.google.com.tw/search?q=bss138&source=lnms&tbm =isch&sa=X&ved=0ahUKEwiEz_22N7bAhWMbN4KHXu

BC5kQ AUICigB&biw=1013&bih=462#imgrc=XRWpEX

M9H5eZrM

而團隊使用之感測器有四種,分別為 DHT22、光敏電阻、LM35、SEN0193。 DHT22 可感測空氣溫度與濕度;光敏電阻偵測環境照明度;LM35 量測土壤溫度;SEN0193 感測土壤濕度,圖四為感測節點。另外,為使人員快速偵測到感測節點是否異常,因此製作了一些燈號以利分辨。綠燈為電源燈,可確保電源供應是否正常;白燈為 XBee Router 連接燈,若白燈開始閃爍,則代表與閘道器之XBee Coordinator 已完成連接(Node identification)。



圖五、感測節點完整硬體呈現

● 閘道器:

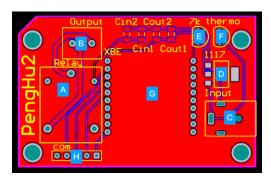
閘道器為資料處理中心,負責解析封包、上傳資料庫與發送控制指令,其核心處理器為 Raspberry pi 3。透過閘道器的 XBee Coordinator 與感測節點的 XBee Router 之間的溝通,閘道器獲取感測節點所發送的資料封包,得到封包之後,再依照 XBee 自定義的封包格式去解析封包,獲取十進位的資料,而這些資料會再經由 Apache 傳至後端 MySQL 資料庫進行儲放,以利後續資料分析與應用。最後,團隊為將感測資料應用於控制領域,因此將空氣溫度資料作為作動點,若DHT22 感測到的空氣溫度超過 25 度 C,則由閘道器送出 HIGH 封包至控制節點,使控制節點的 D0 腳位輸出為 HIGH,並透過繼電器開啟風扇使之運轉;若DHT22 感測到的空氣溫度低於 25 度 C,則由閘道器發出 LOW 封包至控制節點,使控制節點的 D0 腳位輸出為 LOW,並透過繼電器關閉風扇,節省電源消耗。



圖六、閘道器

● 控制節點:

控制節點為致動器,負責控制風扇運轉的開啟與關閉,其主要處理器即為 XBee。透過閘道器的 XBee Coordinator 與控制節點的 XBee Router 之間的溝通, 控制節點獲取閘道器的控制指令,使得控制節點的 DO 腳位輸出為 HIGH 或 LOW, 並控制小繼電器,再透過小繼電器去控制大繼電器開或關,使得風扇開啟或關閉。



圖七、控制節點設計圖



圖八、控制節點硬體